# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

# BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS
- BLANK PAGES

# IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

#### DISPLAY SYSTEM FOR FISHING

Patent number:

JP5196732

Publication date:

1993-08-06

Inventor:

YOSHIDA NORIYUKI

Applicant:

**FURUNO ELECTRIC CO LTD** 

Classification:

- international:

G01S15/96; A01K89/012; A01K93/02; G01S7/62; G01S15/88

- european:

Application number: JP19920180979 19920708

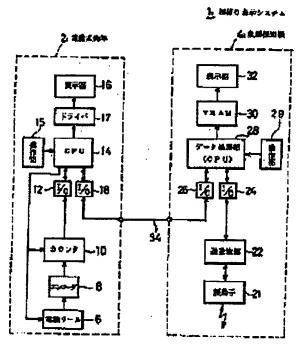
Priority number(s):

### View INPADOC patent family

#### Abstract of JP5196732

PURPOSE: To extremely easily bring a fishing hook to a fish school while observing their positions.

CONSTITUTION: Values counted by a counter 10 respectively corresponding to feeding and winding of an electrically driven reel 6 of an electrically driven fishing rod 2 are transmitted via a data line 34 to a fish finder 4. The fish finder 4 creates fishing hook position information based on the counted values and displays the fishing hook position information on the same screen of a display 32 together with underwater inspection information.



(19)日本国特許庁(JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出與公阴番号

# 特開平5-196732

;81355613956

(43)公開日 平成5年(1993)8月6日

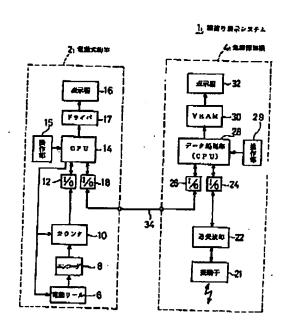
(51) IntCL* G 0 1 S	15 /0e	識別記号	<b>庁内修理番号</b>	F 1	技術去示值所	
A01K			8113-5 J 9227-2B			
	93/02					
G01\$	7/62	Α	8113-5 J			
			8602-2B	A01K	93/00 3 0 1 A	
				客查请求 未請求	? 請求項の数3(全 7 頁) 最終頁に続く	
(21)出願番号		特額平4-180979		(71) 出願人	000166247	
	•				占新电気株式会社	
(22) 出願日		平成4年(1992)7月	18日		兵庫県西宮市芦原町9番52号	
/or\ladatekkoleacasa		特領平3-179560 平 3 (1991) 7 月19日 日本 (J P)		(72)発明者	吉田 則之 兵庫県西宮市斉原町 9 番52号 古遊館気株 式会社内	
(32) 優先日						
(33) 優先權主張国					<b>弁理士 岡田 和秀</b>	
		H-7- ( )		(14) (44)	不極工 興田 40%	
				1		
				1		

## (54)【発明の名称】 棚舶り表示システム

#### (57) 【要約】

【目的】 釣針の位置と魚群の位置とを直接対比して観 察することができるようにして、如合わせを極めて容易 に行えるようにする。

【構成】 電動式釣竿2の電動リール6の送り出し、巻 き取りに応じてそれぞれカウンタ 1 0 でカウントされた 値をデータ線34を介して魚群探知機4に伝送し、魚群 探知機4では、これらのカウント値に基づいて的針位置 情報を作成し、この的針位置情報を水中探知情報ととも に表示器32の同一両面上に表示するようにした。



(2)

特開平5-196732

;81355613956

#### 【特許請求の範囲】

【結求項1】 電勤式約率と魚群探知機とを有し、

電勁式釣竿は、先端に釣針が取り付けられる電動リール と、この運動リールの送り出し長さおよび巻き取り長さ をそれぞれカウントするカウンタと、このカウンタの各 カウント値を表示する表示部と、前記カウンタの各カウ ント値を魚群探知機に出力するインターフェイスとを備 える一方、

前記魚群探知機は、超音波の送受波を行う送受波部と、 前記電助式的竿から伝送されてくる前配各カウント値を 10 入力するインターフェイスと、前記送受波部からの受波 位号に基づいて水中採知情報を作成するとともに、電粉 式的学から伝送されてくる各カウント値に基づいて釣針 位置情報を作成するデータ処理部と、このデータ処理部 で得られる水中採知情報と釣針位置情報とを同一國前上 に重ね合せて表示する表示器とを含み、

電動式釣竿と魚群探知機の各インターフェイス間がデー 夕線で互いに接続されていることを特徴とする棚根り表 示システム。

いて、電動式釣竿と魚群探知機の各インターフェイス間 をデータ祭で互いに接続する代わりに、電動式釣竿と魚 群探知機の各インターフェイスに対してそれぞれ送受信 部を接続し、各送受信部間でデータを無線で送受信する ことを特徴とする棚補り表示システム。

【請求項3】 電動式的竿部と魚群探知部とが一体的に 結合されてなり、

電助式的下部は、先端に釣針が取り付けられる電動リー ルと、この電動リールの送り出し長さおよび巻き取り長 さをそれぞれカウントするカウンタとを有し、

魚群探知部は、超音波の送受波を行う送受波部と、前記 送受波部からの受波信号に基づいて水中探知情報を作成 するとともに、前記電動式釣竿部のカウンタで得られる カウント値に基づいて釣針位置償却を作成するデータ外 理部と、このデータ処理部で得られる水中探知情報と釣 針位置情報とを同一画面上に重ね合せて表示する表示器 とを含む、

ことを特徴とする棚桶り表示システム。

#### 【発明の詳細な説明】

【産業上の利用分野】本発明は、釣針の深さを魚群のい る位置に合わせて拙張する、いわゆる棚捕りを行う場合 に有効な衝取り表示システムに関する。

[0002]

【従来の技術】一般に、ひらめ、何などの魚種によって 海中に分布する深さ位置がそれぞれ異なる。 したがっ て、釣竿を用いて所望の魚を有効に捕獲するためには、 的針を垂らす深さを魚頂が分布する位置に一致させる、 いわゆる組合わせを行う必要がある。

【0003】ところで、従来の電助式的竿には、棚抽り 50 がコンパクトかつ取り扱いが容易になるとともに、的針

**変示機能付きのものがある。これは、電動リールの送り** 出し長さおよび巻き取り長さをそれぞれカウントするカ ウンタと、このカウンタのカウント値を表示する液晶等 の表示部とを備えており、電動リールの送り出し長さを 「オクリ」、釣針が水底に着地した後の巻き取り長さを 「タナ」としてそれぞれ表示部に表示するようになって いる。

【0004】このような、樹油り表示機能付きの釣竿を 使用して、所望の魚を捕獲するには、従来、たとえば、 魚群探知機で得られる水底および魚番を含む水中探知画 像と、俄動式的竿の表示部に表示される上記の「オク り」、「タナ」の表示値とを見比べながら、魚群が分布。 する位置に釣針の深さが一致するように、電動リールの 長さを調整するようにしている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】 しかしながら、従来の 仕方では、常に、電動式釣竿に表示されている表示値 と、魚群採知機の水中採知情報とを見比べながら釣針の 深度を合わせる必要があり、釣針の深さと魚那位置との 【謝求項2】 胡求項1記載の翻捕り表示システムにお 20 関係を直観的に把握することができず、使い勝手が悪か った。

[0006]

【課題を解決するための手段】本発明は、上記の課題を 解決するためになされたもので、釣針の位置と魚群との 関係を直観的に把握できるようにして街合わせを容易に 行えるようにするものである。

【0007】そのため、第1発明に係る棚補り表示シス テムでは、電勤式釣竿と魚群探知機とをデータ線で互い に接続し、電動式的学で得られる的針位性情報を魚群探 30 知情報と共に同一両面上に重ね合せて表示するようにし t.

【0008】また、第2発明に係る棚舶り表示システム では、電動式釣竿と魚群探知機とをデータ線で相互に接 続する代わりに、無線でやり取りできるようにしてい

【0009】さらに、第3発明に係る棚舶り表示システ ムでは、電動式的学と魚群探知機とを一体化した。

[0 0 1 01

【作用】第1発明あるいは第2発明に係る構成では、儘 40 助式釣竿の電動リールの送り出し、巻き取りに応じて、 それぞれカウントされたカウント依は、データ級あるい。 は無線を介して魚群探知機に伝送され、魚雑探知機で は、これらのカウント値に基づいて釣針位置情報を作成 し、この釣針位置情報を水中採知情報とともに同一画面 上に表示する。このため、釣針の位置と魚群の位置とを 直接対比して観察することができることになり、棚合わ せを極めて容易に行える。

【0011】また、第3発明に係る構成では、電動式的 **竿部と魚群探知部とが一体化されているので、装置全体**  (3)

**特開平5-196732** 

, 01000010000

3

の位置と魚群の位置とを直接対比観察ができるので、細 合わせも極めて容易に行えるようになる。

[0012]

【実施例】

#### 実施例1

図1は本発明の実施例1に係る棚揃り表示システムのブ ロック図である。

【0013】同図において、符号1:は棚船り表示シス テムの全体を示し、21は電動式的竿、41は魚群探知機 である。

【0014】6は先端に釣針が取り付けられる電動リー ル、この運動リール6の送り出し長さおよび巻き取り長 さに対応する検出パルスを出力するエンコーダ、10は このエンコーダ8からの検出バルスをカウントするカウ ンタ、12はカウンタ10出力を取り込むためのインタ ーフェイス、14はカウンタ10によるカウント値に基 づいて電動リール6の送り出し長さを「オクリ」、釣針 が水底に着地した後の巻き取り長さを「タナ」として各 情報を作成するCPU、15はCPU14に制御指令を 入力するための操作部、16はCPU14からの「オク 20 それぞれ表示される。 リ」、「タナ」の各情報を表示する液晶等からなる表示 器、17は表示器16を駆動するためのドライバ、18 は魚群探知機 41 との間で情報を入出力するためのイン ターフェイスである。

【0015】一方、21は超音波を送受波する超音波振 動子、22は送受被部で、超音波振動子21に対するト リガ信号を発生する超音波トリガ信号発生部や超音波振 動子21からの受放信号を検抜する検波回路等を含む。 24は送受波部22で得られる受波信号を取り込むため 報を入出力するためのインターフェイス、28は送受被 部からの受波信号に基づいて水中探知情報を作成すると ともに、電動式釣竿21から伝送されてくるカウント値 に基づいて釣針位置情報を作成するデータ処理部(CP U)、29はデータ処理部28に制御指令を入力するた めの操作部、30はこのデータ処理部28で得られる水 中探知情報と釣針位便情報とを共に回像表示データとし て格納するためのビデオRAM、32はビデオRAM3 0の情報を函像表示するためのCRT等の表示器であ

【0016】そして、前記電動式約年21と魚群探知機 41の各インターフェイス18、26間がデータ線34 によって互いに接続されている。

・【0017】次に、上記柄成の棚削り表示システム1の 動作について説明する。

【0018】 電動式釣竿21の操作部15からの指令に より、電動リール6を送り出しモードにして電動リール 6の送り出しを開始すると、その送り出しに応じてエン コーダ8から検出パルスが出力され、この検出パルスが 値がインターフェイス12を介してCPU14に取り込 まれる。CPU14はこのカウント値を「オクリ」情報 Aとして図示省略した内部のメモリに格納するととも に、ドライバ17を介して表示部16に出力する。

【0019】電動リール6の先端に取り付けた釣針(図 示省略)が水底に着地した後、操作部15からの指令に より、電動リール6を巻き取りモードにすると、カウン タ10がリセットされる。引き続いて、電動リール6の 巻き取りを開始すると、その巻き取りに応じてエンコー 10 ダ8から検出パルスが出力され、この検出パルスが力ウ ンタ10でカウントされる。そして、そのカウント値が インターフェイス14を介してCPU14に取り込まれ る。CPU1.4は、このカウント値を「タナ」情報Bと して図示省略した内部のメモリに格納するとともに、ド ライバ17を介して表示器16に出力する。

【0020】これにより、電動式約率21の表示器16 には、図2に示すように、電動リール6の送り出し長さ を示す「オクリ」情報Aと、釣針が水底に到達してから の電動リールの巻き取り長さを示す「タナ」情報Bとが

【0021】また、CPU14は、電動式釣竿21から の「オクリ」情報Aと「タナ」情報Bとを共にインター フェイス18、データ線34を介して魚群採知機41に 伝送する。

【0022】魚群採知機41では、辺受波部22による 超音波の送受波に基づく受波信号がインターフェイス2 4を介してデータ処理部28に入力されるので、データ 処理部28はこの受波付号に基づいて水中探知情報(水 庇および魚群の探知結果および水底深度の各情報)を作 のインターフェイス、26は電動式的竿21との間で情 30 成する。さらに、操作部29からの指令により、データ 処理部28は、電動式釣竿21から送られてくる上記の 「オクリ」情報Aと「タナ」情報Bとに基づいて、釣針 位置情報(水面からの釣針の深度12 および釣針の漁船か らのずれ△の各倍報)を作成する。すなわち、釣針の水 面からの深度下は、水中探知情報に含まれる水底深度D から電助式釣竿2:で得られる「タナ」Bを引き算する ことにより求まる。たとえば、水底深度Dが41.2 M、電動リール6の「タナ」 Bが7. 5 Mであれば、釣針 の水面からの深度下は、F=41.2-7.5=33.7M 40 として求まる。また、釣針は初流や船速のために漁船の 位置から流されるために、釣針が水底に違したときに は、魚群探知機インで得られる深度Dよりも「オクリ」 Aの方が長くなる。このとき、漁船直下の水底からの釣 針の変位 $\Delta$ は、 $\Delta$ =(A<sup>1</sup>-D<sup>1</sup>)-/<sup>1</sup>として求まる。たと えば、水底深度Dが41.2M、電動リール6の「オク リ」Aが43.5Mの場合には、Δ={(43.5)!-(4 1.2)<sup>1</sup>)¹/¹≒14Mとなる。 データ処理部28は、 このようにして得られた釣針位置情報Γ、△を水中原知 情報とともにビデオRAM30に格納した後、これを表 カウンタ10でカウントされる。そして、そのカウント 50 示器32の同一画面上に表示する。たとえば、図3に示

;81355613956

5

すように、釣針の探度Γを数値(上記の例では33.7 M)で表示するとともに、その深度位置にマークを表示 する(本例では一点鎖線で表示している)ようにすれば、 的針の深度「と魚群又との位置関係を直接対比して観察 することができ、細合わせが極めて容易になる。また、 ずれ△を見れば、釣針が漁船位置からどの程度流されて いるかも容易に分かる。

【0023】さらに、図2に示すように、魚群探知機1 1で得られる水底深度と水温の情報D. Cを、データ級 34を介して電動式釣竿21に転送してその表示部16 10 に表示するようにすれば、他動式的学21の手元で「オ クリ」、「タナ」の各情報A, Bとともに、水底深度と 水温の各情報D、Cを確認することができて便利であ Z.

【0024】なお、上記の実施例では、電勤式的年21 と魚群採知機41の各インターフェイス18,26間を データ辞34を介して互いに接続しているが、これに代 えて、電動式約半21と魚群探知機41の各インターフェ イス18,26に対してそれぞれ送受信部を接続し、各 送受信部間でデータを無線で送受付するようにすること 20 も可能である。

#### 【0025】実施例2.

図4は本発明の実施例2に係る樹捕り表示システムの外 観構成阿、図5は同システムのプロック図であり、図1 に対応する部分には同一の符号を付す。

【0026】この実施例2の棚捕り表示システムでは、 電助式釣竿部2xと魚群探知部4xとが一体的に結合され ている。

【0027】すなわち、この実施例2のものは、配音波 振動子21を除く残りの回路部分が一つのケース5内に 30 歳けられており、ケース5の前面には、液晶等の表示器 16が配置されるとともに、電動式的学2:と魚群探知 部4:に指令信号を入力するための操作部29が配置さ れている。

【0028】上記の電勵式釣竿部2.は、先端に釣針が 取り付けられる電動リール6、この電動リール6の送り 出し長さおよび巻きとり長さに対応する検出パルスを出 力するエンコーダ8、およびこのエンコーダ8からの検 出パルスをカウントするカウンタ10とを有し、また、 魚群探知部4:は、超音波を送受波する超音波振動子2 40 1、超音波展動子21を励振駆動するとともに、超音波 級助子21からの受波信号を検波する送受波部22、こ の送受信部22で得られる受波信号データおよびカウン タ10のカウント値を共に取り込むためのインターフェ イス24、このインターフェイス24からの受波信号に

基づいて水中採知情報を作成するとともに、カウンタ1 0で得られるカウント値に基づいて釣針位置情報を作成 するデータ処理部(CPU)28、前起の操作部29、関 情報を画像データとして格納するためのピデオRAM3 0、水中採知情報と釣針位置情報とを同一画面上に重ね 合せて表示する液晶等の表示器16、およびこの表示器 16を駆動するためのドライバ17を含む。

【0029】なお、40は超音波振動子21に取り付け られたフロート、42は釣り糸の手動巻取用の取っ手、 44は超音波振動子21に接続された信号ケーブル、4 6は電旗ケーブルである。

【0030】この実施例2の各部の動作は、実施例1の 場合と基本的に同じであるから詳しい説明は省略する が、この実施例2におけるデータ処理部28は、実施例 1のCPU14を包含するものであり、したがって、カ ウンタ10で得られるカウント値は、直接インターフェ イス24を介してデータ処理部28に入力されるように なっている。

#### [0031]

【発明の効果】本発明によれば、釣針の位置と魚群の位 位とを直接対比して観察することができるため、個合わ せを極めて容易に行える。そのため、正確な個論りが可 能となる。

【0032】特に、実施例2の構成においては、電動式 釣竿部と魚群探知部とが一体化されているので、持ち選 び等の取り扱いが容易であり、また、操作も簡便である という利点を有する。

#### 【図面の簡単な説明】

【凶1】本発明の実施例1に係る細捕り表示システムの プロック図である。

【図2】電動リールの表示部における表示例を示す説明 図である。

【四3】 魚群探知機の表示器における表示例を示す説明 図である。

【図4】本発明の実施例2に係る個補り表示システムの 外観構成図である。

【図5】本発明の実施例2に係る棚抽り表示システムの ブロック図である。

#### 【符号の説明】

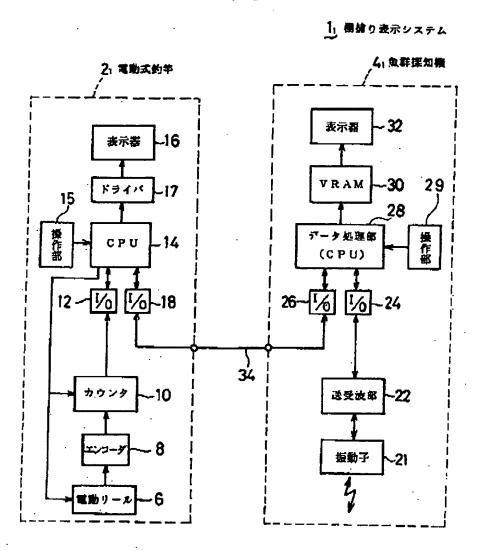
11. 12…相捕り表示システム、21. 22…電動式動作 (電動式的竿部)、41, 42…魚群探知機(魚群探知部)、 6…電励リール、10…カウンタ、16、32…表示 器、12, 18, 24, 26, …インターフェイス、2 1…超音波振動子、22…送受波部、28…データ処理 部、34…データ線。

(5)

**特開平5-196732** 

;81355613956

[図1]



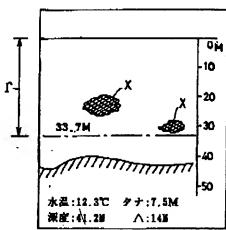
【図2】

オクリ	43.5M	A
タナ	7.5M	—В
深度	41.2M	D
水温	12.3℃	c

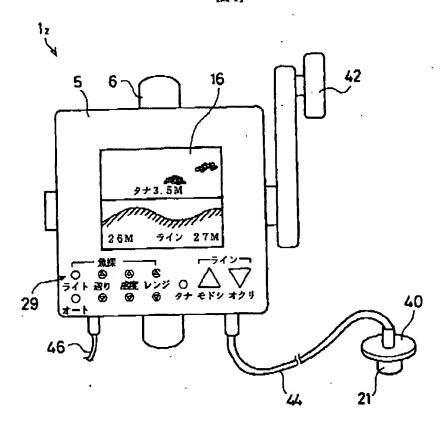
(6)

特開平5-196732

[図3]

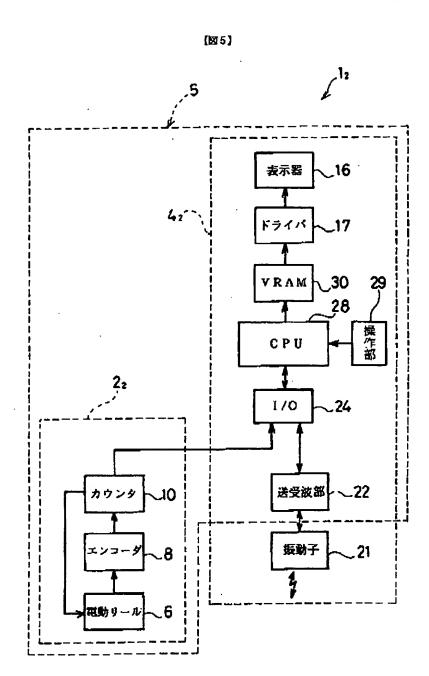


[凶4]



(7)

特別平5-196732



フロントページの続き

(51) Int. Cl. 3 G 0 1 S 15/88 識別記号

庁内整理番号 8113~5 J FI

技術表示箇所